This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.



JA 0266830 -

(54) SYNCHROMESH UNIVERSAL JOINT

(11) 61-266830 (A)

(43) 26.11.1986 (19) JP

(21) Appl. No. 60-109965

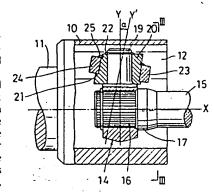
(22) 20.5.1985

(71) NTN TOYO BEARING CO LTD (72) MASAYUKI KURODA(1)

(51) Int. Cl⁴. F16D3/20

PURPOSE: To smooth the rolling of a roller and prevent the occurrence of exothermic and vibrational phenomena by providing a rotatable inclined ring between a cylindrical leg shaft and a roller fitted on the outside thereof and forming the roller cylindrically and a roller guide surface into a plane.

CONSTITUTION: When an operating angle is made between first and second shafts 11, 15, a leg shaft 19 rotates about the axis X while swinging so that the contact of a cylindrical roller 23 with a guide surface tends to change from the line contact to the point one. Then, the reaction received from the guide surface by the cylindrical roller 23 is offset to an end of the contact line. Since the reaction acts on a position remote from the axis Y of the inside diameter surface of an inclined ring 20, said ring 20 receives a rotation regulating force about the axis Y so that the outer periphery of the cylindrical roller 23 holds always the line contact condition relative to the guide surface. As a result, the cylindrical roller 23 smoothly rolls along the guide surface without any restriction to prevent the occurrence of exothermic and vibrational phenomena.



(S) hoppings it from the

"教育" 2005年 1985年 1987年 1987年

BE STIMES OF MEMBERS AS INC.

行内整理番号 **@公開 昭和61年(1986)11月26日**

F 16 D 3/20

AMERICAN SERVICE ASSESSMENT ASSESSMENT AND A SERVICE AND A SERVICE ASSESSMENT ASSESSMENT

❷特、閱 昭60−109965

マング (Marson Ar アリング株式会社 (Marson Marson Mar

20代。理,人。。并理士,鎌田、文二

MARTHOLIGE

The transfer of the state of th

明日からする 人をおからいい 大きななりもからある

· 通知外的自己不可能工程的自己在此上了 《大阪》 AND OUT WIONN COUNTRY College Management and State

a Jakanacana and Lakenda.

本,这些数字方头的方式和2.00mm

上なった マラル を変し ないまん といっというから

使用其他的基础的和另一的根据的指定。在第一个

発明の名称

等速自在維手

2. 特許請求の範囲

(1) 外輪の内面に軸方向の三本のトラック溝を形成 し、外輪の内側に配置したトリポード部材には三 本の円柱形開軸を突設し、各脚軸の外側に回転可 能に嵌合したローラを上記トラッグ溝の両側のロ * - ラ案内面間に配置して外輪とトリポード部材間 の回転運動を伝達するようにした等速自在雑手に おいて、前記トラック溝のローラ案内面を外輪の 触芯とトラック溝中心を含む平面に平行な平面と し、上記ローラを円筒形とし、その円筒ローラと 胸軸との間に回転可能な傾斜リングを介在したこ とを特徴とする等速自在粧手。

四前記期軸と傾斜リング間および傾斜リングと円 筒ローラ間のいずれか一方または両方に転動体を 介在したことを特徴とする特許請求の範囲第1項 記載の等速自在継手。

(3)前記トリポード部材の脚軸をトリポード部材軸

芯に対して直角に形成したことを特徴とする特許 請求の範囲第1項または第2項記載の等速百在機 主 人名英格兰人姓氏格尔 公司者 人名斯特曼克斯特曼

(4)前記トリポード部材の脚軸をトリポード部材軸 芯に直角な線に対して上記軸芯を含む平面上で傾 斜させたことを特徴とする特許請求の範囲の第1

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

この発明は、主として前輪駆動式の自動車に適 用される等速自在粧手に関し、特にトリポード形 等速自在継手に関するものである。

(従来の技術)

この種、従来の等速自在維手として、例えば第 , 11団に示すように、外輪1の内面に軸方向の三 本の円筒形トラック沸2を形成し、その外輪1の 内側に配置したトリポード部材3に半径方向の脚 44を突殺し、各別444の外側に球面ローラ5を 回転可能に、かつ軸方向にスライド可能に嵌合し、 その球面ローラ5を上記トラック得2の両側のロ

特開昭61-266830 (2)

統一ラ案内面8に保合させたものが知られている。 ないまため、トラックは20ローラ案内面6を平面 上記トリポード形等速自在被手において、外輪 〇とことでリネード的対象とか作動角をとる状態で動きた道の問題点を解決することができると考えた。し

figs (力を伝達する場合を考えると、各球面ローラ 5と part カレン円筒ローラモトリポード部材の開始に単に , 図に示すように、互いに斜交する関係となり、球 ーラ5相互間においてすべりが生じて発熱し、さ

本発明者らは、トラック海2を円筒形とし 5.5を球団とすれば、上記のような問題点が生 じることを知り、その問題解決のため、種々検討 し、平面上では円筒形ローラは拘束されずに移動

らにこのすべりが始方向のスラスト力を誘起し、

とし、ローラ5を円筒形とすることにすれば、上

円筒形トラック沸2とは、第11回および第12 : 一般合した構成では、外輪側の軸とトリポード部材 の軸とが作動角をとると、円筒ローラの外周間と 国ローラ5に正しいころがり運動をさせることが、・ローラ案内団との間で干渉(いわゆるこしれ)を できなり、すなわち、球面ローラ5は、第1回の・・・生じ、自在権手として作動することができない。 矢印イで示す方向にころがり移動しようとするの ※ (金)(すなわち、第1図に模式的に示すように、トリ に対し、トラック沸2は円筒形であって、外輪1 だいボード部材3が二本の原軸4m、4 6に嵌合した の軸芯に平行であるため、球面ローラ5はトラッ フェラ5 a 5 b の接触部を支点とし、他の一本 ク沸2に拘束されながら移動することになる。ここは、の脚軸4 cのローラ5 c と軸芯0を含む国で作動 の結果、トラック溝2のローラ案内面6と球面ロー・角をとる場合、軸芯のがり、人移動し、軸芯りの まわりに半径でをもって扱れ回るとすると、上記 二本の別軸4章、4)は作動角り、の場合に比べ 角度のだけずれを生じる。そのため、4 4 4 4 6 に、嵌合した円筒ローラ5つ、50の外周部とロ - ラ本内面6との間で領線ロで示すように干渉を 生ずることになり、等速自在維手の材能を発揮す

(発明の課題)以及古本文法方為公司表示之樣立法

最動発生の原因となる。

この発明は、従来のトリポート型等速自在機手 の問題点を解決し、トラック溝に嵌合されたロー ラが正しくころがり運動するようにして発熱およ び援動の発生を防止することを技術的課題として、

(発明の構成)、 これにといれて、ことにから、

′上記の課題を解決するために、この発明は、外 輪の内面に設けたトラック溝の両側のローラ案内 面を外輪の軸芯とトラック溝中心を含む平面に平っ 行な平面とし、トリポード部材の脚軸に嵌合され たローラを円筒形とし、その円筒ローラと脚軸と の間に回転可能な傾斜リングを介在した構成とし たのである。

・上記の構成から等速自在維手は、従来の等速自 在継手と同様にローラ案内面と円筒ローラとの係 合によって動力が伝達され、また、プランジング に対しては、円筒ローラがローラ案内面に沿って 転動してこれを吸収する。

外輪の軸芯とトリポード部材の軸芯とが同一軸 芯上にある場合、すなわち、作動角が 0度の場合 の動力伝達においては、各脚軸の軸芯の交点は外 輪の軸芯上に位置するため、円筒ローラはローラ 案内面に対して線接触する状態に保持され、傾斜 リングに回転調整力は発生しない。

、作動角が発生すると、脚軸の軸芯の交点は外輪 の軸芯上からずれるため、ずれに対応する寸法を 半径として外輪の軸芯を中心に円運動し、脚軸に 援れが生じる。この脚軸の援れによって、円筒ロ ーラのローラ案内面に対する接触が線接触から点 接触に変化しようとし、円筒ローラがローラ案内 面から受ける反力に片寄りが生じ、脚軸の軸芯ま わりに回転調整力が発生する。このため、傾斜り ングは円筒ローラの外径面中心軸の振れに対応し て回転し、円筒ローラとローラ案内面の干渉を吸 Qta.

(第1実施例)

第2図および第3に示す第1実施例の等速自在 継手において、外輪1日は従来の場合と同様に、

閉塞境に第1触11が一体に設けられ、また内周 面に触方向の三本のトラック溝12が中心値のま わりに120度の間隔をおいて形成されている。 各トラック溝12は、両側に二つのローラ案内面 13を有し、そのローラ案内面13は外輪10の 軸芯とトラック溝12の中心を含む平面に平行な 平面となっている。

上記の外輪10の内部に挿入されるトリポード部材14は、第2輪15の一端に形成したセレーション16に係合されると共に、段部17とクリップ18との間で抜け止め状態に保持される。このトリポード部材14は、三本の円柱状脚輪19を有し、各脚輪19は軸芯×に対して直交している。これらの各脚輪19には、傾斜リング20が回転自在に嵌合され、脚輪19の段部21とクリップ22との間で支持される。また、傾斜リング20のまわりには、円筒ローラ23が回転自在に、嵌合され、傾斜リング20の段部24とクリップ

共に、その回転時において、第1図に示すような 扱れが生じ、その優れによって円筒ローラ23の ローラ案内面13に対する接触が線接触からら接換 触に変化しようとし、円筒ローラ23がローラ案 内面13から受ける反力が接触線をご示すによって ある。その反力は傾斜リング20の内径面軸がイン ら距離はだけ離れた位置に作用するから傾斜リング20は、軸芯Yのまわりに回転調整力を受収 一定の回転角度だけ回転して上記の反力を吸収 一定の回転角度だけ回転して上記の反力を吸収 一定のローラ23は平坦なローラ案内面13に沿って で転動する。

作動角 θ と回転角 β の関係は、第 5 図に示すように、 θ が大になると β も大になる関係にある。また、 繊手が一定の作動角 θ をとって回転する場合、一つの傾斜リング 2 0 の内径面軸芯 Y がローラ 案内面 1 3 と平行になる状態(すなわち、第 1 図に示す 脚体 4 c の状態)は、 1 回転の間に 4 回生じ、 その間に回転角 β は、 0 度を中心に正負方向に 2 往復増減する。

内径面の軸芯とが所要の角度をもって傾斜しているリングを言う。このため、円筒ローラ23の軸芯Yに対してトリポード部材14の軸芯Xを含む平面内で一定の傾斜角αをもって傾斜している。

次に、上記第1実施例の作用について脱明する。第1軸11と第2軸15間の作動角が0度の場合、両者間の回転は、トラック溝12のローラ案内面13とこれに保合する円筒ローラ23を介して伝達される。この場合、両者の相対的運動に伴うブランジングが生じると、円筒ローラ23が傾斜リング20のまわりで回転し、トラック溝12の平坦なローラ案内面13に沿って転動する。このとき、円筒ローラ23の外周面はローラ案内面13と線接触する。第4図にその接触線aを示す。この場合、接触線a上で円筒ローラ23は均一な反力を受けるため、傾斜リング20の内周面軸芯Yのまわりの回転調整力は発生しない。

また、第1動11と第2動15間に作動角が生 しると、胸動19は軸芯Xのまわりを回転すると

(第2実施例)

次に、第6図および第7図に示す第2実施例は、 別帖19の帖芯Y'をトリポード部材14の軸芯 Xに直角な線Yに対して、上記軸芯Xを含む平面 内で一定の傾斜角αをもつように形成したもので ある。すなわち、傾斜リング20の外径面軸芯Y がトリポード部材14の軸芯Xに対して直角に配置されるようにしたものである。

この場合も、第1実施例の場合と同様に、作動 角が0度の場合は、軸芯Yまわりの回転調整力は 発生せず、作動角が生じると、回転調整力が発生 して傾斜リング20を軸芯Yのまわりに所要の回 転角βだけ回転し、ローラ案内面13との干渉を 吸収する。

(第3実施例)

第8図および第9図に示す第3実施例のものは、 傾斜リング20と円筒ローラ23との間にころ2 6を介在せしめ、円筒ローラ23の回転を良好に したものである。また、いずれも脚触19の先端 の突出を避け、外輪10の小型化を図るために、

傾斜リング20の靖寅に四所27を設け、その四 所27内で脚輪19のまわりにクリップ22を展 め、傾斜リング20と係合するようにしている。 第9図のものは、第8図のものに比べ、傾斜リン グ20を脚輪19の付根まで深く挿入し、その結 集生じる第2触15との干渉をなくすだめに下韓 面28を切除した構成とし、より一層小型化を図 うたものである。 これ とって こうしゅいこう

io i modelle compre

子裏子室体例です。たれただちのからしたしきもった

第10図に示す第4実施例のものは、脚軸19 と傾斜リング20との間にもころ29を介在せし め、この部分の回転を良好にしたものである。な お、この場合も第3実施例の場合と同様の手段に より小型化を図ることができる。

なお、円筒ローラ23の外周面は、応力集中を 規和するため、クラウニングしておいてもよい。 金 (加東)公共公司 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)

2 以上のように、この発明によれば、円柱状間値。 とその外側に嵌め合わせたローラとの間に回転可 能な傾斜リングを介し、上記ゴーラを円筒状とし、

ローラ案内面を平面としたものであるがら、継手 が作動角をとった場合に、トラック溝のローラ裏 内面から受ける反力の片寄りにより傾斜リングに 回転調整力が発生する。したがって、この発明に よれば、円筒ローラの外周をローラ案内面に対し て常に線接触する状態に保持することができ、こ の結果、円筒ローラは拘束されることなくローラ 案内面にそって滑らかに転動し、発熱および援動 の発生を防止することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図は問題点説明のための模式図、第2図は 第1実施例の断面図、第3図は第2図のローロ線 に沿った断面図、第4図は円筒ローラ、傾斜リジ グの作動説明図であり、同A図は平面図、B図は 経断正面図、第5図は継手回転角と傾斜リング回 転角の関係を示すグラブ、第6回は第2実施例の 断面図、第7図は第6図のVI-VI線に沿った断面 図、第8図および第9図は第3実施例の断面図、 第10回は第4実施例の新面図、第17回は従来 の等速自在機手の断面図、第12例は最上の数手

र राज्यस्कारीय होता। हा होता राष्ट्रियो राज्य है स

2、大家大学有工作等的 医多克克氏病疾病病

Contract Con

นิกซอลกรณภาคระบาทย์เกิดสุดปุ่มเ

gen i Harring Little Gradination

が作動角をとった場合のローラの状態を示す傾視 Bras. The state of the state of

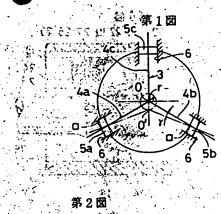
条10mm,外籍入下 11mm 第1值 50

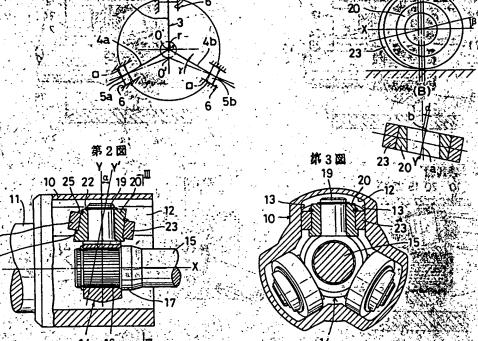
12トラック海

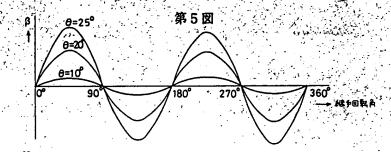
13……案内壁

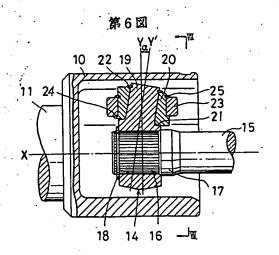
1 4 …… トリポード部材 15……第2輪

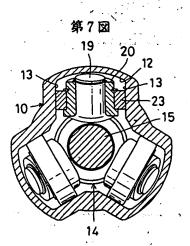
特許出願人 エヌ・テー・エヌ











特開昭61-266830 (6)

